# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2001-322411

(43) Date of publication of application: 20.11.2001

(51)Int.CI.

B60C 23/04

G01L 17/00

(21)Application number: 2000-140099

(71)Applicant: DENSO CORP

(22)Date of filing:

12.05.2000

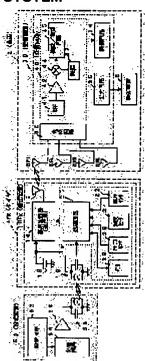
(72)Inventor: TAGUCHI AKIHIRO

**OTSUKA MITSUGI** 

## (54) AIR-PRESSURE DETECTING DEVICE AND TIRE CONDITION MONITORING SYSTEM

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To arbitrarily determine the operation mode of an air-pressure detecting device built in a tire from the external. SOLUTION: In this system having detecting devices 10 respectively built in the tire 4 of each wheel of a vehicle for detecting the air-pressure and periodically radio transmitting the detected air-pressure to monitor a condition of each tire by receiving the radio wave from each detecting device 20 by a receiver on the car body side, each detecting device 10 receives the radio wave of kHz band transmitted from a setting device 50, and determines the self-operation mode on the basis of the received data. As a result, the consumption of a battery 18 can be reduced by operating the detecting device 10 only when necessary, and the collision of the transmitted radio waves from the detecting device 10 can be prevented by arbitrarily determining a transmission interval of the detecting devices 10. As the radio wave transmitted from the setting device has the kHz band, a receiving circuit on the detecting device 10 side can be simplified, and its power consumption can be reduced.



## **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

11.06.2002

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number] 3632561 [Date of registration] 07.01.2005

[Number of appeal against examiner's decision of

rejection]

(19) 日本国特許庁 (JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開各号

特開2001-322411

(P2001-322411A)

(43)公開日 平成13年11月20日(2001.11.20)

(51) Int.CL?

織別記号

FI

ラーマコード(参考)

B60C 23/04

G 0 1 L 17/00

B60C 23/04 G01L 17/00 N 2F055

1

審査請求 京請求 請求項の数5 OL (全 11 頁)

(21)出願番号

特顯2000-14009% P2000-140099)

(71)出顧人 000004260

株式会社デンソー

愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地

(22)出版日 平成12年5月12日(2000.5.12)

(72) 発明者 田口 明広

愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式会

社デンソー内

(72)発明者 大塚 賃

爱知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式会

社デンソー内

(74)代理人 100082500

弁理士 足立 勉

Fターム(参考) 2F055 AA12 BB20 CC80 DD20 EE40

FF31 FF34 FF38 FF49 GG31

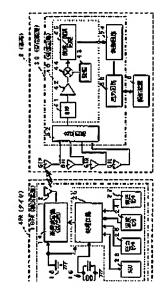
CC49 HH19

## (54) 【発明の名称】 空気圧輸出装置及びタイヤ状態監視システム

## (57)【要約】

【課題】 タイヤに組み込まれた空気圧検出装置の動作 モードを外部から任意に設定できるようにする。

【解決手段】 車両各車輪のタイヤ4内に、空気圧を検出して無線にて周期的に送信する検出装置10を組み込み、各検出装置10からの電波を車体側の受信装置で受信することにより各タイヤの状態を監視するシステムにおいて、各検出装置10を、設定装置50から送信されたkH2帯の電波を受信し、その受信データに基づき自己の動作モードを設定するように構成する。この結果、検出装置10を必要なときにだけ動作させて電池18の消耗を抑制するとか、検出装置10の送信電波の管実を防止する。といったことができる。また設定装置からの送信電波はkH2帯であるので、検出装置10側の



(2)

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 車両のタイヤ内に電力供給用の電池と共 に組み込まれ、該タイヤ内の空気圧を検出してその検出 結果を無線により車体側の受信装置に送信する空気圧検 出装置であって.

1

タイヤ外部の動作モード設定装置からの送信電波を受信 し、動作モード設定用データを復調する受信手段と、 該受信手段にて復顕された動作モード設定用データに従 い当該装置の動作モードを設定する動作モード設定手段 ٤.

を備えたことを特徴とする空気圧検出装置。

【請求項2】 前記受信手段は、動作モード設定装置か ら送信されてくるkH2帯の送信電波を受信するよう機 成されていることを特徴とする請求項1記載の空気圧検 出续置。

【請求項3】 前記動作モード設定手段は、当該装置の 動作モードを、当該装置が空気圧を検出してその検出結 果を送信する通常動作を実行する通常モードと、該通常 動作を停止する停止モードとの何れかに設定可能である ことを特徴とする請求項1又は請求項2に記載の空気圧 20 の電力消費をなくす(特開平9-48220号公報参 検出装置。

【請求項4】 前記動作モード設定手段は、当該装置の 動作モードとして、前記通常モード時に前記タイヤ空気 圧の検出結果を送信する際の送信間隔を設定可能である ことを特徴とする請求項3記載の空気圧検出装置。

【請求項5】 請求項1~請求項4の何れかに記載の空 気圧領出装置を内蔵した複数のタイヤと、

該各タイヤ内の空気圧検出装置に対して前記動作モード 設定用データを送信するために、前記各タイヤに対応し て車体側に設けられた複数の動作モード設定装置と、 該複数の動作モード設定装置を介して前記各タイヤ内の 空気圧検出装置の動作モードを各々設定すると共に、前 記呂タイヤ内の空気圧検出装置からの送信電波を受信・ 復調し、該復調データから前記各タイヤの異常を判定し て、異意判定時に警報を発する受信装置と、

を備えたことを特徴とするタイヤ状態監視システム。 【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、車両のタイヤ内に 組み込まれ、タイヤ内の空気圧を検出してその検出結果 46 -を車体側の受信装置に無線で送信する空気圧検出装置、 及び、その空気圧検出装置を用いたタイヤ状態監視シス テムに関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、空気注入タイプのタイヤを備

用の電池を備えている。そして、このように空気圧検出 装置と共にタイヤ内に組み込まれる電池は、消耗した際 に交換することは極めて困難である。

【0003】そこで、この種の空気圧検出装置において は、従来より、例えば下記の一ののように消費電力を低 減して電池の寿命を延ばすための各種提案がなされてい る。

② タイヤ(車輪)の回転状態を検出し、タイヤの回転 停止時(停車時)には、空気圧を検出して検出結果を送 10 信する間隔を、車両走行時よりも長くすることにより、 空気圧検出用のセンサや送信用回路で消費される電力を 低減する(特表平10-504783号公報参照)。 【①①①4】② タイヤ内の空気圧が所定レベル以下に 低下したときに、送信用回路を動作させて検出結果を送 信することにより、送信用回路での消費電力を低減す る。

タイヤの空気圧が所定レベル以上になったときに、 空気圧検出用のセンサ及び送信用回路への給電を開始す るととにより、タイヤが車両に組み付けられるまでの間 麗)。

【0005】@ タイヤ毎に空気圧検出装置の起動間隔 を設定しておき、空気圧検出装置が、内部タイマによっ て、所定時間間隔で起動するようにする(特許公報第2 639856号参照)。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】上記〇~のの技術は、 空気圧の検出及び検出結果の送信といった通常動作を周 期的に実行させるか或いは空気圧の検出が不要なときに 30 通常動作を停止させることにより、空気圧検出装置での 電力消費量を低減するものであるが、上記のような対策 では、夫々、下記のような問題があり、タイヤの異意判 定請度を確保しつつ消費電力を充分低減することはでき なかった。

【0007】即ち、①の技術では、空気圧検出装置は、 タイヤが草両に組み付けられる前(換言すれば空気圧の 検出が不要なとき)に、通常動作を実行することから消 費電力を充分低減することができない。また、②の技術 では、タイヤの空気圧が低下したとき(換言すればタイ ヤに異常が発生したとき)にだけ、その旨を報知するた めの送信動作を実行することから、①の技術に比べて消 費電力を低減することはできるものの、空気圧検出装置 が故障した場合に、車体側の受信装置にてその旨を検出 することができず、タイヤの異常判定精度(換言すれば 装置の信頼性)が低下する。

まうことになり、上記のと同様、消費電力を充分低減することができない。

【①①①9】一方、②の技術は、草両の各タイヤ内に組み込まれた空気圧検出装置が夫々異なる周期で通常動作を実行するように構成することにより、各空気圧検出装置からの送信電波が混信するのを防止できるようにしたものであるが、各空気圧検出装置は、製造後(或いはタイヤが草両に組み付けられた後)、通常動作を周期的に実行することから、上記②、③の技術と同様、消費電力を充分低減することはできない。

【①①10】また、のの技術では、提信防止のために各空気圧検出装置の通常動作の実行間隔(換言すれば検出データの送信間隔)を互いに異なる周期に設定するが、このためには、空気圧検出装置の製造時にその送信間隔を設定しておかなければならず、しかも、タイヤを車両に組み付ける際には、送信間隔が異なるタイヤを選んで車両に組み付けなければならない。このため、空気圧検出装置を製造してタイヤに組み込み更にそのタイヤを車両に組み付けるまでの空気圧検出装置の管理が極めて面倒になる。また、のの技術では、車両のタイヤを新しい 20ものに交換する際にも、送信間隔が異なる空気圧検出装置が組み込まれたタイヤを組み合わせなければならず、タイヤ交換時の作業性も低下する。

【0011】本発明は、こうした問題に鑑みなされたものであり、タイヤに組み込まれた空気圧検出装置の動作モードを外部から任意に設定できるようにすることにより、空気圧検出装置での電力消費を必要最小限に抑え、且つ。その管理を容易に行えるようにすることを目的とする。

## [0012]

【課題を解決するための手段】かかる目的を達成するためになされた請求項1記載の空気圧後出装置においては、動作モード設定装置から動作モード設定用データにて変調した送信電波を送信すると、受信手段が、その電波を受信して動作モード設定用データを復調し、動作モード設定手段が、その復調された動作モードを設定する。【①①13】このため、本発明の空気圧検出装置によいった道倉動作が不要なときに、その動作を停止させて、電池の寿命を延ばすとか、或いは、上記のの従来技術のように、卓両に組み付けられたタイヤ毎に空気圧検出装置からの検出結果の送信周期を異なる周期に設定する、といったことが、タイヤへの組み付け後(或いはそのタイヤの車両への組み付け後)に簡単に行うことができ

ドを設定する必要がなく、空気圧検出装置の生産性を向 上することもできる。

【0015】ととで、動作モード設定用の送信電波を受 信する受信手段の受信周波数としては、請求項2に記載 のように、KH2帯(換言すれば超長液(VLF)~中 波(MF))の比較的低い周波数を設定するとよい。つ まり、データ通信には、kH2帯以外にも、kH2帯よ りも周波数が高いMH2帯(換言すれば短波(HF)~ 極超短波(UHF))や、これよりも更に周波数が高い 10 GH2帯(換言すればマイクロ波)を使用することがで きる。しかし、M月2帯或いはG月2帯の送信電波を受 信してその受信信号の中から動作モード設定用データを 復調するには受信手段を構成する受信・復調回路が複雑 になり、空気圧検出装置のコストアップになる。また、 例えば、MH2帯の受信信号から動作モード設定用デー タを復調するには、受信信号の周波数が高すぎるので、 一旦中間周波信号に周波数変換する必要があるが、この ためには、受信手段に周波数変換回路を設けなければな らず、受信手段による電力消費置が増大して、電池の寿 命を延ばすことができなくなる。

【0016】 これに対して、k H 2 帯の受信信号から動作モード設定用データを復調する場合には、受信信号自体の周波数が低いので、受信信号をそのまま検液し(必要に応じて増幅した後)、 検波後の信号を波形整形するようにすれば、動作モード設定用データを復元することができることから、受信手段による電力消費置を充分低減することができる。よって、受信手段を請求項2に記載のように構成すれば、受信手段の消費電力を少なくして、受信手段を設けたことにより電池の寿命が短くなるのを防止できる。

【①①17】尚、本発明の空気圧検出装置は、タイヤ内の空気圧を検出してその検出結果を無線にて送信するものであるため、より具体的には、空気圧検出手段や送信手段が設けられることになるが、この送信手段が検出結果を送信するのに使用する扱送波(送信電波)には、MH2帯の信号を使用するとよい。これは、MH2帯の電波は、kH2帯に比べて少ない送信電力で到達距離を確保することができ(換言すれば、車体側の受信装置に検出結果を送信するのに要する消費電力を低減できる)、しかも、GH2帯の電波のように、車体側の受信装置との間に存在する連載物によって反射し、送信電波が受信装置に届かなくなるのを防止できるためである。

【 0 0 1 8 】また、本発明の空気圧検出装置において、 空気圧の検出及びその検出結果の送信といった通常動作 を必要なときにだけ実行させるには、請求項3に記載の

設定して、各空気圧検出装置からの送信電波が混信する のを防止できるようにするためには、 請求項4 に記載の ように、動作モード設定手段を、当該装置の動作モード の一つとして、通常モード時に空気圧の検出結果を送信 する際の送信間隔を設定できるように構成すればよい。 【①019】一方、請求項5に記載の発明は、車両に設 けられる複数のタイヤに、上述した請求項1~請求項4 の何れかに記載の空気圧検出装置を組み込み、車体に設 けられた受信装置側で、各空気圧検出装置からの送信電 波に基づき各タイヤの状態を監視し、タイヤに異常が発 10 生したときには警報を発するようにしたタイヤ状態監視 システムである。そして、このタイヤ状態監視システム には、各タイヤ毎に個々に動作モード設定用データを送 信できるようにするために、動作モード設定装置を各タ イヤ毎に設け、受信装置が、各動作モード設定装置を介 して、各タイヤ内の空気圧検出装置の動作モードを個々 に設定するようにされている。

【①①2①】とのため、との請求項5に記載のタイヤ状態監視システムによれば、受信装置側で、例えば、車両の駆動額(エンジン等)が始動された際に、各タイヤの 20 空気圧検出装置を通常モードに設定し、車両の駆動額が停止された際に、空気圧検出装置を停止モードに設定する。といったことができる。

【①①21】また、受信装置側で、例えば、各動作モート設定装置を順に動作させて、それに対応した空気圧検出装置から予め設定された識別コードを送信させることにより、その識別コードを送信してきた空気圧検出装置が車両のどこのタイヤに組み込まれているかを判定する。といったこともできる。そして、この場合には、各空気圧検出装置からの送信電波を受信・復調することに 30より得られる復調データから、タイヤ空気圧の異常を判定した際に、そのタイヤを特定することができ、乗員に対しては、タイヤの異常をその位置を表す情報を付与して報知することが可能となる。

### [0022]

【発明の実施の形態】以下に本発明の実施形態について 説明する。図1は本発明が適用された実施例のタイヤ状 態監視システム(以下単に監視システムという)全体の 構成を表す説明図であり、(a)は、監視システムを搭 載した車両(自動車)2を左側から見た構成要素の配置 40 図、(b)は同じく車両2を上方より見た構成要素の配 置図、(c)はタイヤ4の断面図である。

【 ① 0 2 3 】 図 1 に示す如く、本実施例の監視システム は、車両2 の前後左右の車輪 (左前輪: FL、右前輪: F R、左後輪: LR、右後輪: RR) を構成する空気注入タイ R) は、各タイヤ4 (詳しくは4FL~4RR) 内の空気圧を検出して、その検出結果を無線にて車体側の受信装置30に送信するものであり、図1 (c) に示すように、タイヤ4への空気注入用のバルブ部4 bと共に、タイヤ4のリム4 a に固定されている。

【0025】また、草体側で各タイヤ4の近傍には、タイヤ4内の検出装置10から送信されてくる所定周波数帯(本実施例ではMH2帯:例えば314MH2)の電波を受信する受信用のアンテナ6日、6FR、6LR、6RRが設けられている。そして、受信装置30は、これら各アンテナ6(詳しくは6FL~6RR)を介して各検出装置10からの送信電波を受信し、その受信信号を復調することにより、各タイヤ4の空気圧状態を監視し、タイヤ4の空気圧が設定範囲を外れると、そのタイヤ4に異常が生じたものとして、運転席近傍に設けられた報知装置8(例えば、ブザー、スピーカ等の音声発生手段、或いは、しED等の警報ランプや液晶ディスプレイ等の表示装置)を駆動することにより警報を発生し、タイヤ4に異常が生じた旨を乗員に報知する。

【0026】次に、検出装置10及び受信装置30は、 夫々、図2に示す如く構成されている。尚、図2には、 右前輪のタイヤ4FR内に設けられた検出装置10FFが記 載されているが、他の車輪の検出装置10FL, 10RL, 10RRもこれと全く同様に構成されている。

【0027】図2に示すように、検出装置10は、タイヤ4内の空気圧の状態を表す検出データにてMH2帯の鍛送波を変調(例えはFM変調)することにより、送信用のアンテナ12を介して、検出データを受信装置30側に無線にて送信するための高周波回路14と、この高周波回路14を駆動して検出データを送信させる処理回路20と、これら各回路に電源供給を行う電池18とを備える。

【0028】処理回路20には、タイヤ4内の空気圧を 検出する圧力センサ26に加えて、タイヤ4内の温度を 検出する温度センサ24、電池18から供給される電源 電圧を検出する電圧センサ22が接続されており、処理 回路20は、これら各センサからの検出信号に基づきタ イヤ4内の空気圧状態や電池の状態を表す検出データを 生成し、これを高周波回路14から出力させる。

【①①29】また、処理回路20は、周知のマイクロコンピュータを中心に構成されており、高周波回路14から検出データを送信させる際には、メモリ28から検出装置固有の識別情報(以下単に10という)を読み取り、読み取ったIDを検出データに付与して、高周波回路14に出力する。また、メモリ28には、上記IDに

モード設定装置(以下単に設定装置という)50から送 信されてくる所定国波数帯(本真施例ではkH2帯:例 えば k 月 2 ) の電波を受信するためのアンテナ 1 6 が接 続されている。そして、処理回路20は、このアンテナ 16にて設定装置50からの送信電波が受信されると、 その受信信号を復調することにより、設定装置50が送 信してきた動作モード設定用データ(以下単に設定デー タという)を復調し、この設定データに基づき、自己の 動作モードを設定する。

【①①31】尚、処理回路20は、自己の動作モード を、上記各センサを動作させて検出信号を取り込み、送 信用の検出データを生成して、高周波回路 1.4 から送信 させる通常動作(検出・送信動作)を行う通常モード と、通常モード時に行う検出・送信動作を停止する停止 モードとの何れかに設定できるようにされており、ま た。メモリ28に記憶された送信間隔(周期)やIDに ついても更新できるようにされている。また、処理回路 20、電圧センサ22、温度センザ24、圧力センザ2 6、及びメモリ28は、1 チップのカスタム I C として 一体化されている。

【0032】次に、受信装置30には、各タイヤ4の近 傍に設けられた受信用アンテナ6からの受信信号を合成 する合成回路32、及び、この合成回路32を介して受 信信号を取り込み、各タイヤ4内の鈴出装置10が送信 してきた検出データを復調する受信回路40が備えられ ている。

【0033】受信回路40は、合成回路32にて合成さ れた受信信号のうち、各タイヤ4側の検出装置10が送 信してくる所定圏波数帯 (MH2帯)の信号のみを通過 させるバンドパスフィルタ (BPF) 41を備え、BP F41を通過した受信信号を、増幅回路42で所定レベ ルまで増幅した後、ミキサ回路4.4に入力する。ミキサ 回路44は、増幅回路42で増幅された受信信号と発振 回路43が発生した一定周波数の高周波信号とを混合す るととにより、受信信号を中間周波信号に周波数変換す るためのものである。そして、このミキザ回路44にて 周波教変換後された受信信号は、検波/復調回路45に 入力され、検波/復調回路45にて、 善タイヤ4側の検 出装置10が送信してきた検出データが復元される。

【① 034】また、受信回路40(詳しくは検波/復調 40 回路45)で復調された鈴出データは、制御回路34に 入力される。すると、制御回路34は、受信回路40か ら入力された検出データに基づき、各タイヤ4内の空気 圧や電池電圧は予め設定された設定範囲内にあるか否か を判断し、空気圧が設定範囲から外れていたり、或いは

両2やタイヤ4とは別体で構成されており、例えば、検 出装置10、タイヤ4、若しくは草両2の製造工場や、 その車両2を販売する販売会社等で使用されるものであ る。

【0036】そして、設定装置50は、使用者による外 部操作若しくは外部情報機器から入力される指令信号に 基づき、対象となる検出装置10に対する設定データを 生成する設定回路52と、設定回路52にて生成された 設定データにより送信用の搬送波(周波数:kH2帯) 10 を変調(本実施例ではAM変調:所謂ASK)すること により k 月 2 帯の送信信号を生成する処理回路5 4 と、 この処理回路54から出力される送信信号を増帽する増 幅回路56と、増幅回路56にて増幅された送信信号を 放射する送信用のアンテナ58とから構成されている。 【0037】ととで、設定装置50(詳しくは設定回路 52)で生成される設定データは、図3(a)に示すよ うに、「スタート」、「コマンド種類」、「コマンド」 といった情報を組み合わせたものであり、設定データの 送信時、設定回路52は、まず、「スタート」情報とし 20 て一定時間 (例えば5 msec.) Highレベルとなる信号を 出力し、その後「スタート」情報の送信時間よりも短い 一定のブランク時間が経過した後、所定ビット(本実施 例では3ビット)の「コマンド種類」情報、及び、所定 ピット (本実施例では4 ピット又は8 ピット) の「コマ ンド」情報を、一定周期で順に出力する。

【0038】尚、「スタート」情報は、検出装置10に 設定データの送信開始を知らせるためのものであり、 「コマンド種類」情報は、設定しようとする動作モード の種別を指定するためのものである。また、「コマン ド」情報は、「コマンド種類」が設定内容を詳細に指定 する必要のあるものである場合に、その内容を指令する ためのものである。

【りり39】そして、本実能例では、図3(り)に示す ように、例えば、検出装置10の動作モードを通常モー 下に設定する際の「コマンド種類」情報は「()()()」、 停止モードに設定する際の「コマンド種類」情報は「1 11」、検出装置10の1Dを設定する際の「コマンド 種類」情報は「110」、検出装置10からの検出デー タの送信間隔を設定する際の「コマンド種類」情報は 「001」、というように、予め設定されている。 【① 0.4.0 】また、 i D や送信間隔を設定する際には、 その設定内容を指令する必要があるため、「コマンド種 類」情報が「001」又は「110」である場合には、 「コマンド」情報が付与されることになるが、この「コ マンド」情報としては、送信間隔設定時には4ビットの

【① 0.4.1】因みに、図3(1)では、右前輪の検出装 置 1 () FRの送信間隔を例えば7 () sec.に設定するための 「コマンド」情報として「0000」を使用し、左前輪 の検出装置!() FLの送信間隔を例えば? 1 sec.に設定す るための「コマンド」情報として「0001」を使用 し、右後輪の検出装置10 RRの送信間隔を例えば72 se こに設定するための「コマンド」情報として「001 ()」を使用し、左後輪の検出装置 1 () RLの送信間隔を例 えば?3 sec.に設定するための「コマンド」情報として 「0011」を使用することを表している。

【0042】また、本実施例では、送信間隔設定用の設 定データは、検出装置10から新たに設定した送信間隔 で複数回!Dを送信させる指令も兼ねており、この設定 データを受信した検出装置 10は、設定データに従いメ モリ28内の送信間隔を更新した後、その送信間隔で自 己のIDを複数回送信する。

【①①43】このため、本実施例の監視システムによれ ば、倒えば、検出装置10(換言すればタイヤ4)を車 両に組み付けた後、設定装置50を用いて、各車輪毎に 検出装置10の送信間隔を設定して、各検出装置10か 20 ら順に!Dを送信させ、そのとき、車体側の受信装置3 ①を動作させて、「Dを送信している検出装置10が車 両のどの車輪位置であるかを指定するようにすれば、受 信装置30側で、検出データに付与された!Dと車輪位 置との対応を認識できるようになり、その後、発信装置 30が、各検出装置10から送信されてきた検出データ に基づきタイヤ4の異常を判定した際に、異常が発生し たタイヤ4を特定して、その旨を報知することができる ようになる。

【0044】一方、上記のように、本実施例では、設定 30 装置50から設定データを送信することによって各検出 装置10の動作モードを個々に設定できるようにしてい るため、各検出装置10には、本発明の受信手段とし て、上述したアンテナ16に加えて、アンテナ16から の受信信号を検波・復調することにより設定データを復 元する受信回路が償えられている。

【()()45] 図4(a) に示すように、受信回路は、受 信アンテナ16からの受信信号を検波する検波回路20 aと、検波後の受信信号を増幅する増幅回路20bと、 増幅後の受信信号が矩形波(2値信号)となるように波 40 設定データを読み取ることができる。 形整形する波形整形回路20cとから構成されており、 マイクロコンピュータを含む他の信号処理用回路と共に 処理回路20内に組み込まれている。そして、この受信 回路は、波形整形後の受信信号(2値信号)をマイクロ コンピュータに入力する。

にて構成されている。

【0047】また、増幅回路20万は、反転入力端子が 抵抗R2を介して検波回路20aの出力に接続され、反 転入力鑑子と出力鑑子とが抵抗R3を介して接続され、 非反転入力端子がグランドラインに設置されたオペアン プロアーからなる、周知の反転増幅回路にて模成されて いる。

10

【0048】また、波形整形回路20cは、増幅回路2 () b からの出力を反転入力端子に受け、非反転入力端子 10 に、電源電圧Vccを分圧する可変抵抗VRからの分圧 毎圧を基準信号∨↑ n として受けることにより、増幅回 路200からの出力(受信信号)と基準信号Vthとを 大小比較する。周知のコンパレータCMP1にて構成さ れている。

【0049】また、設定装置50からの送信電波を受信 してその受信信号を受信回路に入力するアンテナ16 は、検出装置10から送信されてくるkH2帯の電波を 受信できればよいため、本実施例では、コイルし1とコ ンデンサClとからなる共振アンテナが使用されている (設定装置50側の送信用のアンテナ58も同様であ る)。

【0050】このように構成された検出装置10におい ては、図4(b)に示すように、設定装置50から、Hi gh/Low の2値信号である設定データにてAM変調され たkH2帯の電波が送信され、アンテナ16周囲の磁界 強度がその電波に応じて変化すると、アンテナ16を標 成するコイル(アンテナコイル)LLに、送信電波に応 じた誘導電圧が発生し、この誘導電圧が、受信信号とし て、処理回路20内の受信回路に入力される。すると、 受信回路では、その受信信号が、検波回路20aにで包 絡線検波された後、増幅回路205にて所定レベルまで 増幅され、その後、波形整形回路20cにで、受信信号 と基準信号Vthとが大小比較されることにより、設定 装置50にて生成された設定データと略同じ2値信号が 復元される。

【0051】従って、処理回路20内のマイクロコンピ ュータには、設定装置50が送信してきた設定データと 略同じ信号が入力されるととになり、 マイクロコンピュ ータ側では、この信号をサンプリングすることにより、

【0052】次に処理回路20内のマイクロコンピュー タは、動作モードとして通常モードが設定されていると きに、上述した空気圧、温度、電池電圧の検出及び検出 結果の送信を行う検出・送信処理を実行する他、上述し た受信回路からの設定データの入力状態を監視し、設定 【①①53】図5に示す如く、動作モード設定処理は、 処理回路20内のマイクロコンピュータにおいて繰り返 し実行される処理であり、処理が開始されると、まずス テップ110(以下、ステップをSと記載する)にて、 上述の受信回路からの入力が所定時間以上Highレベルに なったか否か(換言すれば、設定データを構成する「ス タート」情報が受信されたか否か)を判断することにより、外部の設定装置50から設定データが送信されてく るのを待つ。そして、S110にて、設定データが送信 されてきたと判断されると、続くS120にて、その設 10 定データを構成する。

11

【0054】次に、S130では、S120による識別結果に基づき、今回受信した設定データは通常モード設定用であるか否かを判断する。そして、設定データが通常モード設定用であれば、S140に移行して、空気圧状態の検出及び送信を行う検出・送信処理を起勤することにより、当該検出装置10の動作モードを「通常モード」に設定した後、再度S110に移行し、そうでなければS150に移行する。

【0055】\$150では、\$120による識別結果に基づき、今回受信した設定データは停止モード設定用であるか否かを判断する。そして、設定データが停止モード設定用であれば、\$150に移行して、通常モード時に実行する検出・送信処理を停止させることにより、当該検出装置10の動作モードを「停止モード」に設定した後、再度\$110に移行し、そうでなければ、続く\$170に移行する。尚、\$130及び\$150の判定処理、並びに、\$140及び\$160による検出・送信処理の起動及び停止動作は、本実施例において請求項3に 30記載の発明を実現するものである。

【0056】次に、S170では、S120による識別結果に基づき、今回受信した設定データは送信間隔設定用であるか否かを判断する。そして、設定データが送信間隔設定用であれば、上述した送信間隔設定及びID送信のための処理(S180~S210)を実行した後、再度S110に移行し、そうでなければ、S220に移行する。

【0057】また、S220では、今回受信した設定データは「D設定用であるか否かを判断し、設定データが 40 I D設定用であれば、I D設定のための処理 (S230、S240)を実行した後、再度S110に移行し、そうでなければ、そのままS110に移行する。 【0058】尚、S170にて、今回受信した設定デー

タが送信間隔設定用であると判断された場合に実行され

検出データを送信する際の送信間隔として、メモリ28内の送信間隔を更新し(200)、最後に、メモリ28から自己の! Dを読み取り。高周波回路14に出力することにより、高周波回路14から、更新後の新たな送信間隔にて複数回 I Dを送信させる(\$210)」といった手順で、送信間隔の設定及び! D送信がなされる。

【0059】また、S220にて今回受信した設定データがID設定用であると判断された場合に実行されるS230及びS240の処理では、まず、設定データに付与された「コマンド」情報を読み取り(S230)、その読み取った「コマンド」情報(本実施例では8ビットの2値データ)を、自己のIDとして、メモリ28内のIDを更新する(240)」といった手順でID設定のための処理がなされる。

【0060】そして、上記のように送信間隔の設定のために実行されるS170の判定処理及びS180~S200の処理は、本実施例において請求項4に記載の発明を実現するものである。以上説明したように、本実施例の監視システムにおいては、タイヤ4の状態(空気圧・温度)及びタイヤ4に組み込まれた電池18の状態を検出して、その決出結果を無線にて送信する検出装置10が、外部の設定装置50からk日2帯の電波に乗せて送信されてくる設定用データを受信・復調し、その設定データに従い、自己の動作モードを自動で切り替えるようにされている。

【0061】また、設定データにて切り替え可能な動作モードには、予め、空気圧等の検出及び検出結果の送信を行う通常動作を実行する通常モードと、通常動作を停止する停止モードと、通常モード時に検出結果を送信する送信間隔を設定して設定後の送信間隔で「Dを接数回送信する送信間隔設定モードと、通常モード時に検出結果を送信する際に付与するIDを更新する「D設定モードとが設定されている。

【①062】このため、本実施例の監視システムによれば、検出装置10の通常動作が不要なときに、その動作を停止させて、電池18の寿命を延ばすとか、タイヤ4を事両に組み付けた後、各タイヤ4内の検出装置10の1Dを、受信装置30側でタイヤ位置を識別可能な所望のIDに設定するとか、或いは、検出装置10が検出データを送信する際の送信間隔をタイヤ4毎に異なる値に設定することにより、各検出装置10からの送信電波が筒突するのを防止する(詳しくは筒突の確率を低下させる)。といったことを極めて簡単に行うことができる。【①063】またこのように検出装置10の動作モードをいつでも変更できることから、検出装置10や。これ

14

の発明を適用することにより、検出装置10の動作モートを設定するのに使用する搬送波の周波数を kH2帯に設定していることから、検出装置10に設ける受信回路を 図4に示したような検波回路20a, 増幅回路20b. 波形整形回路20c等からなる極めて簡単な回路構成とすることができる。そして、この受信回路は、受信装置30側でMH2帯の電波を受信・復調する受信回路40のように、受信信号を周波数変換する必要がないの

で、受信回路での消費電力を抑えるととができ、延いて は、電池18の寿命が短くなるのを防止できる。

【① 0 6 5 】以上、本発明の一裏施例について説明したが、本発明は、上記裏施例に限定されるものではなく、程々の態様を採ることができる。例えば、上記実施例では、設定装置5 0 は、車両2 とは別体で構成されているものとして説明したが、上記実施例の監視システムに請求項4記載の発明を適用することにより、車両の各タイヤ4の近傍に、検出データ受信用のアンテナ6だけでなく、設定装置5 0 (設定装置5 0 の送信用アンテナ5 8 だけでもよい)を配置し、各設定装置5 0 (又はアンテナ5 8)と受信装置3 0 とを接続して、受信装置3 0 側 20 から各タイヤ4 に対応した設定装置5 0 (又はアンテナ5 8)に動作モード設定用の信号を出力することにより、受信装置3 0 側で各検出装置1 0 の動作モードを設定できるようにしてもよい。

【0066】そしてこの場合、例えば、受信装置30側 で、図6に示すプローチャートに沿って各検出装置10 の動作モードを制御するようにすれば、検出装置 10側 での電力消費をより良好に低減することが可能となる。 即ち、図6に示すように、受信装置30側では、S31 0にて、 草両のエンジンを始動するために運転者がイグ ニッションスイッチ!Gをオフからオンに切り替えたか。 否かを判断することにより、イグニッションスイッチ! Gがオンされるのを待ち、イグニッションスイッチ I G がオンされると、各タイヤ4の近傍に夫々配置された設 定装置50(50FR, 50FL, 50RR, 50RL) から、 右前輪FR,左前輪FL、右後輪RR、左後輪RLの順 に、対応する検出装置10 (詳しくは、10 FR~10 R L) に対して、その動作モードを「停止モード」から 「通常モード」に切り替えるための起動コマンド(例え は、図3(b)に示したコマンド種別「000」の設定 40 データ) を送信させる (\$320, \$350, \$38 0.5410).

【0067】また、各検出装置10は、通常モード時には、自己の10を付与した検出データを送信してくるので、上記各ステップにて起動コマンドを送信した後は、

て、図示しないメモリに登録する(\$340,\$370,\$400,\$430)。

【0068】つまり、イグニッションスイッチ I Gがオンされた直後には、各タイヤ4年に、設定装置50から順に起動コマンドを送信させることにより、各タイヤ4内の検出装置10を「通常モード」に起動させ、その起動直後に送信される I Dを受信することにより、各タイヤ4内の検出装置10が送信してくる I D とその検出装置10が組み込まれたタイヤ4の位置とを対応付けるのである。

【0069】そして、このように各タイヤ4内の食出装置10を起動すると、今度は、S440に移行して、各タイヤ4の検出装置10から互いに異なる周期で定期的に送信されてくる検出データを受信し、その検出データからタイヤ4の空気圧状態及び電池18の消耗状態を監視し、異常時には、その旨を乗員に報知するデータ受信処理を開始する。

【0070】また、S440でのデータ受信処理の実行中には、イグニッションスイッチ | Gがオンからオフに切り替えられたか否かを判断することにより、車両のエンジンが停止したどうかを監視する判定処理にて、エンジンが停止した(換言すれば車両が停車状態になった)と判断されると、データ受信処理を終了し、続くS460にて、各タイヤ4年に設けられた設定装置50から一斉に停止コマンド(例えば、図3(b)に示したコマンド種別「111」の設定データ)を送信させることにより、各タイヤ4内の検出装置10の動作モードを「停止モード」に切り替え、当該処理を終了する。

【0071】とのように、受信装置30が、車両に搭載された設定装置50を使って、各タイヤ4内の検出装置10の動作モードを切り替えるようにすれば、検出装置10は、車両に搭載されたエンジンの運転中にだけ通常動作(検出・送信処理)を実行し、それ以外のときは、通常動作を停止することになるので、タイヤ4内の電池18の消耗をより良好に抑制できることになる。

【0072】また、図6に示したフローチャートでは、エンジンの始勤と共に各検出装置10を運席モードに起動させるだけでなく、起勤後に各検出装置10が送信してくる!Dを読み込み、これを各検出装置10の配置位置と関連づけて記憶するため、例えば、タイヤ4が交換されたとしても、受信装置30側では、そのタイヤ4内に組み込まれた検出装置10が送信してくる!Dとタイヤ位置との対応を把握することができる。よって、S440のデータ受信処理では、タイヤ4若しくは電池18

15

【0073】一方、上記実施例では、各検出装置10からの送信電波を受信するアンテナ6は、各検出装置10が組み付けられたタイヤ4の近傍に夫々設けるものとして説明したが、このアンテナ6は、受信装置30近傍に1個だけ設け、各検出装置10からの送信電波を1個のアンテナ6を使って受信するようにしてもよい。但しこの場合は、タイヤ4年にアンテナ6を設ける場合に比べて、受信感度の高いアンテナ6を使用する必要はある。【0074】また、上記実施例では、各検出装置は、検出結果をそのまま送信するものとして説明したが、検出

出結果をそのまま送信するものとして説明したが、検出 10 装置は、タイヤ4の空気圧状態を表す情報を送信できれ はよいため、例えば、空気圧と温度とから空気圧の異常 を判定し、その判定結果を検出データとして送信するよ うに構成してもよい。そしてこの場合には、受信装置側 で各タイヤ4の異常を判定する必要がないので、受信装 置側の処理の負担を軽減できる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】 実施例の監視システム全体の構成を表す説明 図である。

【図2】 検出装置、受信装置、及び設定装置の構成を 29 表す図ロック図である。 \*

\*【図3】 設定装置が検出装置に送信する動作モード設定用データの構成及びその種類を説明する説明図である。

【図4】 検出装置側で動作モート設定用の電波を受信する受信回路の構成及びその動作を説明する説明図である。

【図5】 検出装置にて実行される動作モード設定処理 を表すフローチャートである。

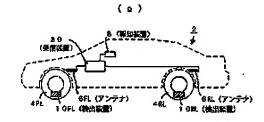
【図6】 受信装置が設定装置を介して検出装置の動作 モードを設定する場合の処理手順の一例を表すフローチャートである。

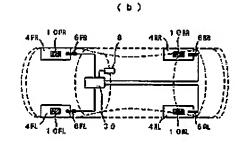
## 【符号の説明】

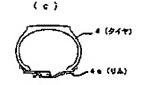
(9)

4…タイヤ、8…級知該區、10…倫出該置(空気圧検 出裁置)、12…アンテナ(送信用)、14…高周波回 路(送信用)、16…アンテナ(受信用)、18…電 池、20…処理回路、20a…検波回路、20b…増幅 回路、20c…波形整形回路、22…電圧センサ、24 …温度センザ、26…圧力センサ、28…メモリ、30 …受信装置、34…制御回路、36…出力回路、40… 受信回路、50…設定装置(動作モード設定装置)、5 2…設定回路、54…処理回路、56…増幅回路。

【図1】







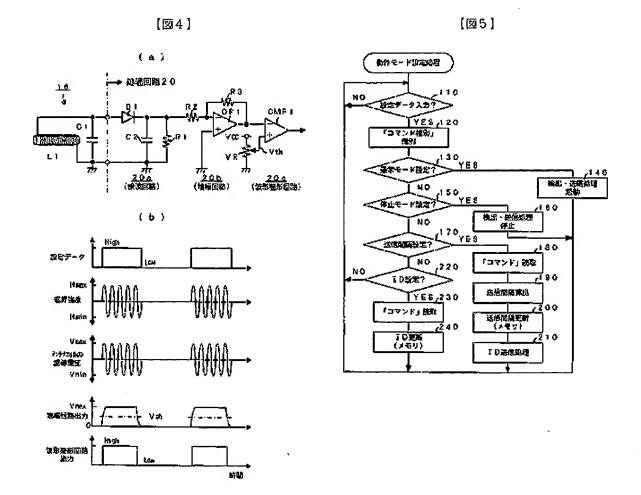
[図3]



(b)

スタート	- F 17%F 1620					_	37	外穿				
	7	٥	0	П	Œ	П	Ξ	П	Ξ	-	-	近常で一ド起わ
5 msec. Finghy	$\Box$		-	Ξ	-	-	-	-	-	_	-	後下で一ト記録
	٥	0	7	9		٥	0	-	-	-	-	i D光度。 i D光度。 i D光度。 FE RR RR RC
				္	0	Ġ	П	-	-	$\equiv$	=	
				9	9		0	ı		-	-	
				0	5	Н	仜	_	Ξ	$\equiv$	-	
	П		0	0	C	C	O	0	0	a	1	I D #44 (ID:010)
	Η		0	0		٥	0	0	0		1	(HEO: 01)

(10)



特開2001-322411

(11)

【図6】

